

This Page Is Inserted by IFW Operations  
and is not a part of the Official Record

## **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

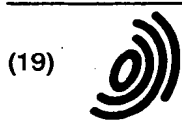
Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

**IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.**

As rescanning documents *will not* correct images,  
please do not report the images to the  
**Image Problem Mailbox.**

**THIS PAGE BLANK (USPTO)**



Europäisches Patentamt  
European Patent Office  
Office européen des brevets



(11) EP 0 836 080 A1

(12) **EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG**

(43) Veröffentlichungstag:  
15.04.1998 Patentblatt 1998/16

(51) Int. Cl.<sup>6</sup>: G01D 18/00, G01R 35/02

(21) Anmeldenummer: 97117015.4

(22) Anmeldetag: 01.10.1997

(84) Benannte Vertragsstaaten:  
AT BE CH DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU MC  
NL PT SE

(30) Priorität: 12.10.1996 DE 19642199

(71) Anmelder:  
Dr. Johannes Heidenhain GmbH  
D-83292 Traunreut (DE)

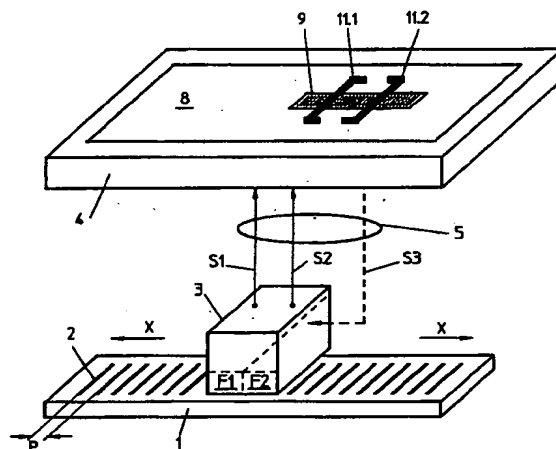
(72) Erfinder:  
• Holzapfel, Wolfgang, Dr.  
83119 Obing (DE)  
• Huber, Alois, Dipl.-Ing.  
83365 Nussdorf (DE)  
• Bernhard, Robert, Dipl.-Ing.  
84518 Garching/Alz (DE)

(54) **Kontrollvorrichtung und Verfahren zur Prüfung von positionsabhängigen Abtastsignalen**

(57) Beim Anbau einer Positionsmeßeinrichtung (1, 3) ist es erforderlich, daß die Parameter wie Amplitude und Phasenlage der analogen Abtastsignale (S1, S2) überprüft werden. Hierzu ist erfindungsgemäß eine Kontrollvorrichtung (4) mit einem Anzeigefeld (8) vorgesehen.

Im Anzeigefeld (8) wird ein Balken (9) angezeigt, dessen Breite ein Maß für die Schwankungsbreite des Radius und dessen Lage ein Maß für den mittleren Radius einer Lissajous-Figur darstellt. Zusätzlich wird eine Markierung (11.1, 11.2) für die zulässige Schwankungsbreite dieses Radius angezeigt.

FIG 1



EP 0 836 080 A1

## Beschreibung

Die Erfindung betrifft eine Kontrollvorrichtung und ein Verfahren zur Prüfung von positionsabhängigen Abtastsignalen einer Positionsmeßeinrichtung.

Die Prüfung der Abtastsignale ist insbesondere bei der Montage einer Positionsmeßeinrichtung erforderlich. Die Signalqualität und Meßgenauigkeit ist erheblich von der exakten Justierung des Abtastkopfes relativ zum Maßstab abhängig. Um bei inkrementalen Positionsmeßsystemen eine hohe Meßgenauigkeit zu gewährleisten, sollen die beiden vom Abtastkopf erzeugten Abtastsignale eine hohe und gleiche Amplitude sowie einen gegenseitigen Phasenversatz  $\phi$  von  $90^\circ$  aufweisen. Die Amplitude wird vom Abstand zwischen Abtastkopf und Maßstab und der Phasenversatz von der Verkippung des Abtastkopfes relativ zur Meßrichtung beeinflusst.

Diese Parameter der analogen Abtastsignale können mit einem Oszilloskop sehr gut dargestellt werden. Hierzu werden die beiden um  $90^\circ$  gegeneinander phasenverschobenen Abtastsignale den beiden Kanälen eines Zweistrahl-Oszilloskops zugeführt, so daß am Bildschirm eine Lissajous-Figur erzeugt wird. Der Radius der Lissajous-Figur ist ein Maß für die Amplituden sowie die Phasenbeziehung beider Abtastsignale.

Um die Prüfung von positionsabhängigen Abtastsignalen zu vereinfachen, wurde in der WO 90/02956 eine Kontrollvorrichtung mit einer Balkenanzeige vorgeschlagen. In dieser Kontrollvorrichtung - von der unsere Erfindung ausgeht - wird aus den momentanen Amplituden der Abtastsignale ein Radius der Lissajous-Figur errechnet und dieser momentane Radiuswert als leuchtende Stelle auf einer Balkenanzeige dargestellt.

Diese Kontrollvorrichtung ist gegenüber einem Oszilloskop zwar leichter handzuhaben, eine exakte Kontrolle der Parameter der Abtastsignale ist aber nicht möglich.

Bei der Montage des Abtastkopfes relativ zum Maßstab kann die Amplitude der Abtastsignale Werte von Null bis zu einem Maximum erreichen, beispielsweise  $0\mu A$  bis  $12\mu A$ . Dieser relativ große Bereich von  $12\mu A$  muß zur Prüfung der Abtastsignale kontrolliert und somit angezeigt werden können. Das bedeutet zwangsläufig, daß die Auflösung der Anzeige bei einer noch gut handhabbaren und nicht zu langen Balkenanzeige sehr gering ist. Diese geringe Auflösung hat den Nachteil, daß die Schwankungsbreite des Radius der Lissajous-Figur nicht mit ausreichender Auflösung und Genauigkeit dargestellt werden kann, wenn jeweils nur der momentane Radiuswert als leuchtender Punkt erscheint.

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, eine Kontrollvorrichtung und ein Verfahren zur Prüfung von positionsabhängigen Abtastsignalen anzugeben, mit der/dem Parameter der Abtastsignale mit ausreichend hoher Auflösung und Genauigkeit angezeigt werden können.

Diese Aufgabe wird durch eine Kontrollvorrichtung mit den Merkmalen der Ansprüche 1 und 14 sowie einem Verfahren mit den Merkmalen des Anspruchs 17 gelöst.

Vorteilhafte Ausgestaltungen sind in den abhängigen Ansprüchen angegeben.

Die Vorteile der erfindungsgemäßen Kontrollvorrichtung sind besonders darin zu sehen, daß besonders wichtige Parameter der Abtastsignale besser erkannt werden können und dadurch eine gute Qualität der Abtastsignale mit einfachen Mitteln erreicht werden kann.

Ausführungsbeispiele der Erfindung sind in den Figuren dargestellt, es zeigt:

- Figur 1 ein Positionsmeßsystem mit einer erfindungsgemäßen Kontrollvorrichtung,
- Figur 2 die Kontrollvorrichtung mit einem digitalen Abtastkopf des Positionsmeßsystems,
- Figur 3 eine Lissajous-Figur,
- Figur 4 ein erstes Beispiel des Anzeigefeldes der Kontrollvorrichtung,
- Figur 5 ein zweites Beispiel des Anzeigefeldes der Kontrollvorrichtung,
- Figur 6 und 7 zwei Zustände eines dritten Beispiels des Anzeigefeldes der Kontrollvorrichtung.

Ein Maßstab 1 mit einer inkrementalen Teilung 2 wird gemäß Figur 1 von einem Abtastkopf 3 abgetastet. Während des Meßbetriebes sollen die Abtastelemente F1, F2 - beispielsweise Fotoelemente - des Abtastkopfes 3 zwei um  $\phi = 90^\circ$  gegeneinander phasenverschobene analoge Abtastsignale S1, S2 ausgeben. Diese Abtastsignale S1, S2 werden in einer Unterteilungseinheit interpoliert, um einen Positionsmeßwert zu erhalten, dessen Auflösung besser ist als eine Teilungsperiode P der inkrementalen Teilung 2. Um eine Interpolation mit hoher Genauigkeit zu gewährleisten, ist es erforderlich, daß die analogen Abtastsignale S1, S2 exakt um die Soll-Phasenlage  $\phi = 90^\circ$  gegeneinander phasenverschoben sind, eine möglichst hohe Signalamplitude A aufweisen und die Signalamplituden A1, A2 beider Abtastsignale  $S1=A1 \cdot \sin \omega t$  und  $S2=A2 \cdot \cos \omega t$  möglichst gleich sind. Erfindungsgemäß werden deshalb die analogen Abtastsignale S1, S2 einer Kontrollvorrichtung 4 zugeführt, mit der diese Parameter (Phasenlage, Amplitude) besonders effektiv überprüft werden können.

Zur Abtastung eines Maßstabes 1 sind sogenannte analoge und digitale Abtastköpfe 3 bekannt. Ein analoger Abtastkopf 3 liefert im Meßbetrieb über seine Ausgangsleitung 5 die analogen Abtastsignale S1, S2 an eine Folgeelektronik - beispielsweise an einen Zähler oder eine numerische Steuerung - in der die Unterteilung und Positionsmeßwertbildung erfolgt. Ein derartiger Abtastkopf 3 ist in Figur 1 dargestellt.

Ein digitaler Abtastkopf 3.1 ist so ausgeführt, daß über seine Ausgangsleitung 5 bereits digitale Signale an eine Folgeelektronik weitergeleitet werden. Hierzu ist im Abtastkopf 3.1 die Unterteilungseinheit 6 integriert. Mit der erfindungsgemäßen Kontrollvorrichtung 4 soll es möglich sein, auch bei einem digitalen Abtastkopf 3.1 die analogen Abtastsignale S1, S2 der Abtastelemente F1, F2 zu prüfen. Hierzu wird von der Kontrollvorrichtung 4 ein Steuersignal S3 zu dem digitalen Abtastkopf 3.1 geführt, das eine Umschalteneinrichtung 7 im Abtastkopf 3.1 aktiviert, um anstelle der digitalen Abtastsignale D1, D2 die analogen Abtastsignale S1, S2 zur Kontrollvorrichtung 4 zu übertragen. Ein derartiger digitaler Abtastkopf 3.1 ist in Figur 2 schematisch dargestellt. Zur Automatisierung der Umschaltung steht an einem Steckerkontakt der Kontrollvorrichtung 4 immer das Steuersignal S3 an. Sobald eine elektrische Verbindung zwischen dem digitalen Abtastkopf 3.1 und der Kontrollvorrichtung 4 erfolgt, veranlaßt das anstehende Steuersignal S3 sofort eine Umschaltung des Abtastkopfes 3.1 vom digitalen auf analogen Signalausgang D1, D2 → S1, S2.

Zur Darstellung der Parameter der beiden Abtastsignale S1, S2 ist in der Kontrollvorrichtung 4 ein Anzeigefeld 8 vorgesehen. Angezeigt wird der Radius R einer in Figur 2 gezeigten Lissajous-Figur. Hierzu werden laufend nacheinander mehrere Wertepaare (Signalamplituden) beider Abtastsignale S1, S2 übernommen und aus jedem Wertepaar jeweils der momentane Radius R1 bis R5 der Lissajous-Figur nach folgender Beziehung errechnet:

$$R = \sqrt{S1^2 + S2^2}$$

Aus einer bestimmten Anzahl von aufeinanderfolgend berechneten und abgespeicherten Radius-Werten R1 bis R5 wird jeweils der minimale  $R_{\min}$  und der maximale Wert  $R_{\max}$  ermittelt und auf dem Anzeigefeld 8 ein kontinuierlicher Balken 9 zwischen diesen beiden Extremwerten  $R_{\max}$  und  $R_{\min}$  angezeigt. Besonders vorteilhaft dabei ist, wenn sichergestellt ist, daß bei der Gruppe der errechneten Radius-Werte R1 bis R5 aus der jeweils  $R_{\max}$  und  $R_{\min}$  bestimmt wird, zumindest jeweils ein Radius-Wert R innerhalb eines der vier Quadranten der Lissajous-Figur liegt. Um dies zu überwachen, können die Radius-Werte einer Prüfung unterzogen werden, wobei  $R_{\max}$  und  $R_{\min}$  erst errechnet wird, wenn zumindest je ein Wert innerhalb eines Quadranten liegt.

Ein erstes Beispiel der Anzeige eines derartigen Balkens 9 ist in Figur 4 dargestellt. Bei einer Relativverschiebung des Abtastkopfes 3 relativ zum Maßstab 1 in Meßrichtung X wurden in einem vorgegebenen Zeitraster mehrere Meßwerte für den Radius R ermittelt, die Kontrollvorrichtung 4 ermittelt aus diesen Meßwerten den Minimalwert  $R_{\min}=8\mu A$  und den Maximalwert  $R_{\max}=12\mu A$ . Daraufhin wird ein durchgehender Balken 9 von 8 bis  $12\mu A$  im Anzeigefeld 8 angezeigt. Ändert sich  $R_{\min}$  und  $R_{\max}$  bei den nachfolgenden Messungen und Berechnungen neuer Radius-Werte R, so ändert sich auch der Bereich des Balkens 9.

Im Anzeigefeld 8 wird bei dem dargestellten Beispiel auch ein Maß 10 für den Radius R angezeigt, im Beispiel 1 bis  $14\mu A$ .

Besonders vorteilhaft ist es, wenn im Anzeigefeld 8 weiterhin eine Markierung 11 für die Sollbreite des Balkens 9, also für die zulässige Toleranz der Schwankungsbreite des Radius R erscheint. Im dargestellten Beispiel ist dies eine Klammer 11.1 und 11.2. Ist beispielsweise die zulässige Toleranz  $\pm 10\%$ , so wird die linke, dem Balken 9 überlagerte Klammer 11.1 bei  $9\mu A$ , und die rechte, dem Balken 9 überlagerte Klammer 11.2 bei  $11\mu A$  angezeigt. Anstelle der Klammern 11.1 und 11.2 können auch andere Markierungen dargestellt werden. Die Lage der Klammern 11.1, 11.2 errechnet sich nach folgendem Schema:

- a) Berechnen eines Mittelwertes RM aus mehreren aufeinanderfolgenden Radius-Werten R. Der Mittelwert RM kann der arithmetische Mittelwert aus mehreren Radius-Werten R sein, oder der Wert  $(R_{\max}+R_{\min})/2$ .
- b) Berechnen der Lage der linken Klammer 11.1, indem  $(RM-10\% \text{ von } RM)$  errechnet wird. Im Beispiel ist  $RM=10\mu A$  und somit die zulässige Schwankungsbreite des Radius  $R=\pm 1\mu A$ , so daß die linke Klammer 11.1 bei  $9\mu A$  dargestellt wird.
- c) Berechnen der Lage der rechten Klammer 11.2, indem  $(RM+10\% \text{ von } RM)$  errechnet wird. Im Beispiel ergibt sich dafür  $11\mu A$ .

Da die zulässige Toleranz in %, das heißt relativ vorgegeben ist, ändert sich der eingeschlossene Bereich zwischen rechter und linker Klammer 11.1, 11.2 in Abhängigkeit vom momentanen Mittelwert RM.

Bei der Prüfung der Positionsmeßeinrichtung - insbesondere während des Anbaus des Abtastkopfes 3 - wird die Ausgangsleitung 5 des Abtastkopfes 3 mit der Kontrollvorrichtung 4 verbunden. Der Abstand des Abtastkopfes 3 zum Maßstab 1 sowie die winkelmäßige Ausrichtung des Abtastkopfes 3 ist korrekt, wenn der Balken 9 möglichst weit rechts des Anzeigefeldes 8 erscheint und eine Breite aufweist, die innerhalb der Klammern 11.1, 11.2 liegt.

Zusätzlich zu der Markierung 10 kann auch noch eine weitere Markierung für den berechneten Mittelwert RM angezeigt werden. Beispielsweise ein Strich, Punkt oder Pfeil beim Wert  $10\mu A$ .

In Figur 5 ist ein weiteres Beispiel der Kontrollvorrichtung 4 dargestellt. Innerhalb des Anzeigefeldes 8 wird wiederum ein Maß 10 für den Radius angezeigt. Dieses Maß 10 sind Wertangaben von 0 bis  $12\mu A$ . Wesentlich bei diesem Beispiel ist die Spreizung des Anzeigegebietes im besonders wichtigen Bereich des Soll-Wertes, also im Bereich von

8 bis 12  $\mu\text{A}$ . Diese vergrößerte Darstellung innerhalb eines begrenzten Bereiches erleichtert die Feinjustierung des Abtastkopfes 3. Kleine Abweichungen und Änderungen von der Soll-Lage des Balkens 9 (z.B. bei 10  $\mu\text{A}$ ) werden schneller erkannt. Insbesondere kann die Schwankungsbreite des Radius - also die Breite des Balkens - besonders deutlich dargestellt werden und dadurch eine sehr gute Amplitudengleichheit der beiden Abtastsignale S1, S2 eingestellt werden.

In Figur 6 und 7 ist ein weiteres Beispiel der Erfindung dargestellt. Das Anzeigefeld 8 kann besonders klein ausgebildet werden, wenn in der Kontrollvorrichtung 4 eine Umschalteneinrichtung integriert ist, die eine Umschaltung des Anzeigefeldes 8 veranlaßt. Liegt der maximal erfaßte Radius-Wert  $R_{\text{max}}$  unterhalb eines Grenzwertes von beispielsweise 7  $\mu\text{A}$ , wird im Anzeigefeld 8 als Maß 10 ein Wertebereich von 0 bis 7  $\mu\text{A}$  angezeigt, sowie der Balken 9 innerhalb der ermittelten Werte  $R_{\text{min}}$  und  $R_{\text{max}}$ . Wird von der Kontrollvorrichtung 4 erkannt, daß der minimale Radius  $R_{\text{min}}$  oberhalb eines Grenzwertes von beispielsweise 6  $\mu\text{A}$  liegt, so wird innerhalb des gleichen Anzeigefeldes 8 als Maß 10 ein Wertebereich von 6 bis 12  $\mu\text{A}$  angezeigt, sowie der Balken 9 und die Klammern 11.1, 11.2, wie bei den vorhergehenden Beispielen erläutert. Wesentlich bei diesem Ausführungsbeispiel ist die Umschaltung der Anzeige in Abhängigkeit der momentanen Lage des Balkens 9. Die Umschaltung kann in Abhängigkeit des erfaßten Momentanwertes von R, in Abhängigkeit von  $R_{\text{min}}$  bzw.  $R_{\text{max}}$  mehrerer erfaßter Radius-Werte R oder in Abhängigkeit eines berechneten Mittelwertes RM aus mehreren Radius-Werten erfolgen. Besonders vorteilhaft ist es, wenn im ersten Zustand (Figur 6) von der Anzeige ein unterer Bereich von Radius-Werten angezeigt wird, in dem die Amplituden der Abtastsignale S1, S2 unzureichend sind, und im zweiten Zustand (Figur 7) ein oberer Bereich von Radius-Werten angezeigt wird, in dem die Amplituden der Abtastsignale S1, S2 einen ausreichenden Wert erreicht haben. In diesem zweiten Zustand kann dann in dem Anzeigefeld 8 die Schwankungsbreite des Radius besonders beobachtet und genau eingestellt werden. Aus diesem Grund ist es auch möglich, daß das Maß 10 und somit die sich ändernde Lage und die Schwankungsbreite des Balkens 9 im zweiten Zustand gegenüber dem ersten Zustand vergrößert dargestellt wird.

Bei allen Ausführungsbeispielen ist es weiterhin möglich, daß die Schwankungsbreite - also die Breite des Balkens 9 - gegenüber der Lage vergrößert dargestellt wird. An einem Beispiel erläutert bedeutet dies, daß bei ermittelten Radius-Werten  $R_{\text{min}}=9\mu\text{A}$  und  $R_{\text{max}}=11\mu\text{A}$  der Mittelwert  $RM=10\mu\text{A}$  errechnet wird und die mittlere Lage des Balkens 9 auch bei 10  $\mu\text{A}$  dargestellt wird. Die vergrößerte Darstellung der Schwankungsbreite wird realisiert, indem die Breite des Balkens 9 um einen Faktor, beispielsweise 2, breiter dargestellt wird, das linke Ende somit bei  $RM-2\cdot(RM-R_{\text{min}})=8\mu\text{A}$  und das rechte Ende bei  $RM+2\cdot(R_{\text{max}}-RM)=12\mu\text{A}$ .

Wie anhand der drei Beispiele der Anzeigefelder 8 beschrieben, stellt die Breite des Balkens 9 die Abweichung (Schwankungsbreite) zwischen mehreren Radius-Werten R dar. Diese Abweichung kann die Differenz zwischen  $R_{\text{max}}$  und  $R_{\text{min}}$ , aber auch beispielsweise die Standardabweichung zwischen mehreren Radius-Werten R sein.

Der Balken 9 kann auch ohne Maßangabe 10 angezeigt werden, so daß der Bediener nur darauf zu achten hat, daß der Balken 9 möglichst weit rechts zu liegen kommt und möglichst schmal ist.

Der Balken 9 kann auch derart angezeigt werden, daß seine Lage in einer Richtung des Anzeigefeldes 8 den mittleren Radius RM angibt und die Breite des Balkens in der dazu senkrechten Richtung des Anzeigefeldes 9 die Schwankungsbreite (Abweichung) des Radius R angibt.

Bei der Montage und Ausrichtung des Abtastkopfes 3 hat sich gezeigt, daß es vorteilhaft ist, wenn während der Grobjustage möglichst schnell der aktuelle Balken 9 angezeigt wird und bei der Feinjustage der Balken 9 möglichst genau angezeigt wird. Aus diesem Grund wird die Schwankungsbreite bei Radius-Werten unterhalb eines vorgegebenen Wertes - z.B. 50% des Soll-Wertes - aus einer geringeren Anzahl (z.B. 5 Werte) von Radius-Werten und oberhalb dieses vorgegebenen Wertes aus einer großen Anzahl (z.B. 20 Werte) von Radius-Werten berechnet.

In den Beispielen wird von Abtastsignalen S1, S2 ausgegangen, die im Sollzustand um  $\phi=90^\circ$  gegeneinander phasenverschoben sind. Die zur Zeit eingesetzten Positionsmeßeinrichtungen 1, 3 geben in der Regel derartige analoge Abtastsignale S1, S2 ab. Die Erfindung ist aber auch einsetzbar, wenn der Sollzustand der Phasenverschiebung  $\phi$  der zu kontrollierenden Abtastsignale S1, S2 von  $90^\circ$  abweicht. Allgemein errechnet sich der momentane Radius R der Lissajous-Figur aus folgender Beziehung:

$$R = \sqrt{S_1^2 + S_2^2 - 2 \cdot S_1 \cdot S_2 \cdot \cos \phi}$$

Es sind auch Positionsmeßeinrichtungen 1, 3 auf dem Markt, die drei um jeweils  $120^\circ$  gegeneinander phasenverschobene analoge sinusförmige Abtastsignale S3, S4, S5 ausgeben. Um diese Abtastsignale S3, S4, S5 in üblichen Interpolationseinrichtungen und Zähleinrichtungen verarbeiten zu können, werden diese Abtastsignale S3, S4, S5 vor der Weiterverarbeitung in die um  $90^\circ$  gegeneinander phasenverschobenen Abtastsignale S1, S2 umgewandelt. Diese Abtastsignale S1, S2 können mit der beschriebenen Kontrollvorrichtung 4 kontrolliert werden. Mit der Erfindung ist es aber auch möglich, bereits die um  $120^\circ$  gegeneinander phasenverschobenen Abtastsignale S3, S4, S5 in der oben beschriebenen Weise zu kontrollieren. Der momentane Radius R der Lissajous-Figur errechnet sich dabei aus folgender Beziehung:

$$R = \frac{2}{3} \cdot \sqrt{S_3^2 + S_4^2 + S_5^2 - S_3 \cdot S_4 - S_3 \cdot S_5 - S_4 \cdot S_5}$$

Beliebige Kombinationen der beschriebenen Beispiele sind realisierbar.

Das Anzeigefeld 8 ist bevorzugt eine Flüssigkristall-Anzeige, auch LCD genannt, die Erfindung ist aber auch mit Anzeigefeldern in Form von Fluoreszenzanzeigen, LED-Zeilen oder LED-Matrix realisierbar.

Die Erfindung ist bei Längen- sowie Winkelmeßsystemen einsetzbar. Die Abtastelemente können lichtelektrische Elemente, magnetische, kapazitive oder induktive Elemente sein.

Die Kontrollvorrichtung mit dem Anzeigefeld kann auch integraler Bestandteil des Abtastkopfes 3 selbst sein, so daß der Balken an einer Fläche des Abtastkopfes 3 angezeigt wird.

Im Anzeigefeld können auch bestimmte Bereiche oder Werte farbig unterschiedlich dargestellt werden.

Die Kontrollvorrichtung kann unabhängig von externen Stromversorgungsquellen auch mittels einer integrierten Batterie betrieben werden.

Die Mittel zur Verarbeitung der Abtastsignale S1, S2 sind bevorzugt digitale Rechner (Mikroprozessor).

### Patentansprüche

1. Kontrollvorrichtung zur Kontrolle von gegeneinander phasenverschobenen Abtastsignalen (S1, S2) einer Positionsmesseinrichtung (1, 3) welche der Kontrollvorrichtung (4) zur Darstellung einer dem Radius (R) entsprechenden Größe einer Lissajous-Figur zugeführt werden, dadurch gekennzeichnet, daß in der Kontrollvorrichtung (4) Mittel vorgesehen sind, um aus einer Reihe von errechneten Radius-Werten (R1 bis R5) einen Wert ( $R_{\max}-R_{\min}$ ) für die Schwankungsbreite des Radius (R) zu ermitteln, und ein Maß für diesen Wert ( $R_{\max}-R_{\min}$ ) in einem Anzeigefeld (8) anzuzeigen.

2. Kontrollvorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Radius-Werte (R1 bis R5) aus den momentanen Amplitudenwerten zweier um 90° gegeneinander phasenverschobener sinusförmiger Abtastsignale (S1, S2) errechnet werden, indem jeweils

$$R = \sqrt{S1^2 + S2^2}$$

gebildet wird.

3. Kontrollvorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß der Wert ( $R_{\max}-R_{\min}$ ) der Schwankungsbreite die Differenz zwischen dem maximalen Radius-Wert ( $R_{\max}$ ) und dem minimalen Radius-Wert ( $R_{\min}$ ) einer Reihe von Radius-Werten (R1 bis R5) ist.

4. Kontrollvorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, daß die Schwankungsbreite in Form eines Balkens (9) in einem Anzeigefeld (8) der Kontrollvorrichtung (4) angezeigt wird, und die Breite des Balkens (9) ein Maß für die Schwankungsbreite ist.

5. Kontrollvorrichtung nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, daß die Lage des Balkens (9) im Anzeigefeld (8) ein Maß für den mittleren Radius der Reihe von Radius-Werten (R1 bis R5) ist.

6. Kontrollvorrichtung nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, daß im Anzeigefeld (8) ein Bereich (10) vorgesehen ist, in dem eine Maßangabe für den Radius-Wert angezeigt wird.

7. Kontrollvorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß die Kontrollvorrichtung (4) Mittel enthält, um im Anzeigefeld (8) eine Markierung (11) anzuzeigen, dessen Position die zulässige Schwankungsbreite der Reihe von Radius-Werten (R1 bis R5) angibt.

8. Kontrollvorrichtung nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, daß die Markierung (11) aus einer unteren Markierung (11.1) und einer zweiten oberen Markierung (11.2) besteht, und daß die Kontrollvorrichtung (4) Mittel enthält, um aus der Reihe von Radius-Werten (R1 bis R5) einen mittleren Radius-Wert (RM) zu berechnen, und Mittel enthält, um einen Wert für die zulässige Schwankungsbreite abzuspeichern, und weiterhin Mittel enthält, um aus dem mittleren Radius-Wert (RM) und dem abgespeicherten Wert die Positionen beider Markierungen (11.1, 11.2) zu berechnen.

9. Kontrollvorrichtung nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, daß der abgespeicherte Wert für die zulässige Schwankungsbreite eine relative Größe bezogen auf den mittleren Radius-Wert (RM) ist, so daß der Abstand bei der Markierungen (11.1, 11.2) abhängig vom ermittelten mittleren Radius-Wert (RM) angezeigt wird.

10. Kontrollvorrichtung nach einem der Ansprüche 5 bis 10, dadurch gekennzeichnet, daß eine Umschalteneinrichtung vorgesehen ist, welche in Abhängigkeit eines Radius-Wertes ( $R_{\max}$ ,  $R_{\min}$ ,  $R_M$ ) den angezeigten Radius-Bereich ändert.
- 5 11. Kontrollvorrichtung nach Anspruch 10, dadurch gekennzeichnet, daß die Umschalteneinrichtung die Kontrollvorrichtung (4) veranlaßt, entweder die Schwankungsbreite in einem ersten Zustand oder in einem zweiten Zustand im Anzeigefeld (8) anzuzeigen, wobei im ersten Zustand ein Extremwert ( $R_{\max}$ ,  $R_{\min}$ ) oder der Mittelwert ( $R_M$ ) der Reihe von Radius-Werten ( $R_1$  bis  $R_5$ ) unterhalb eines vorgegebenen Wertes und im zweiten Zustand oberhalb eines vorgegebenen Wertes liegt.
- 10 12. Kontrollvorrichtung nach einem der Ansprüche 4 bis 11, dadurch gekennzeichnet, daß die Breite des Balkens (9) für die Schwankungsbreite zumindest im Bereich eines Lage-Sollwertes in einem größeren Maßstab dargestellt wird, als die sich ändernde Lage des Balkens (9) innerhalb des Anzeigefeldes (8).
- 15 13. Kontrollvorrichtung nach einem der Ansprüche 4 bis 12, dadurch gekennzeichnet, daß die Breite des Balkens (9) für die Schwankungsbreite sowie die sich ändernde Lage des Balkens (9) innerhalb des Anzeigefeldes (8) im Bereich eines Lage-Sollwertes in einem größeren Maßstab dargestellt wird, als im übrigen Bereich.
- 20 14. Kontrollvorrichtung zur Kontrolle von gegeneinander phasenverschobenen Abtastsignalen ( $S_1$ ,  $S_2$ ) einer Positionsmeßeinrichtung (1, 3), welche der Kontrollvorrichtung (4) zur Darstellung einer dem Radius ( $R$ ) entsprechenden Größe einer Lissajous-Figur zugeführt werden, dadurch gekennzeichnet, daß Mittel vorgesehen sind, welche die Kontrollvorrichtung (4) veranlaßt, zusätzlich zu dieser Größe eine Markierung (10) in einem Anzeigefeld (8) darzustellen, dessen Position eine vorgegebene zulässige Schwankungsbreite einer Reihe von aufeinanderfolgenden Radius-Werten ( $R_1$  bis  $R_5$ ) angibt.
- 25 15. Kontrollvorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß Mittel zur Erzeugung eines Steuersignales ( $S_3$ ) vorgesehen sind, das einer Umschalteneinrichtung (7) eines Abtastkopfes (3.1) der Positionsmeßeinrichtung zugeführt wird, um zu veranlassen, daß anstelle digitaler Abtastsignale ( $D_1$ ,  $D$ ) analoge Abtastsignale ( $S_1$ ,  $S_2$ ) auf die Ausgangsleitungen (5) des Abtastkopfes (3.1) gelegt werden.
- 30 16. Kontrollvorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß das Anzeigefeld eine Flüssigkristall-Anzeige (8) ist.
- 35 17. Verfahren zur Prüfung von gegeneinander phasenverschobenen Abtastsignalen ( $S_1$ ,  $S_2$ ) einer Positionsmeßeinrichtung (1, 3), welche einer Kontrollvorrichtung (4) zur Darstellung einer dem Radius ( $R$ ) entsprechenden Größe einer Lissajous-Figur zugeführt werden, gekennzeichnet durch folgende Verfahrensschritte:
  - a) Berechnen einer Reihe von Radius-Werten ( $R_1$  bis  $R_5$ ) aus aufeinanderfolgenden Momentanwerten der beiden Abtastsignale ( $S_1$ ,  $S_2$ );
  - 40 b) Abspeichern der errechneten Radius-Werte ( $R_1$  bis  $R_5$ );
  - c) Berechnen der Schwankungsbreite aus einer vorgegebenen Anzahl von abgespeicherten Radius-Werten ( $R_1$  bis  $R_5$ );
  - d) Aktivieren eines Anzeigefeldes (8), um ein Maß (9) für die Schwankungsbreite anzuzeigen.
- 45
- 50
- 55



FIG. 1

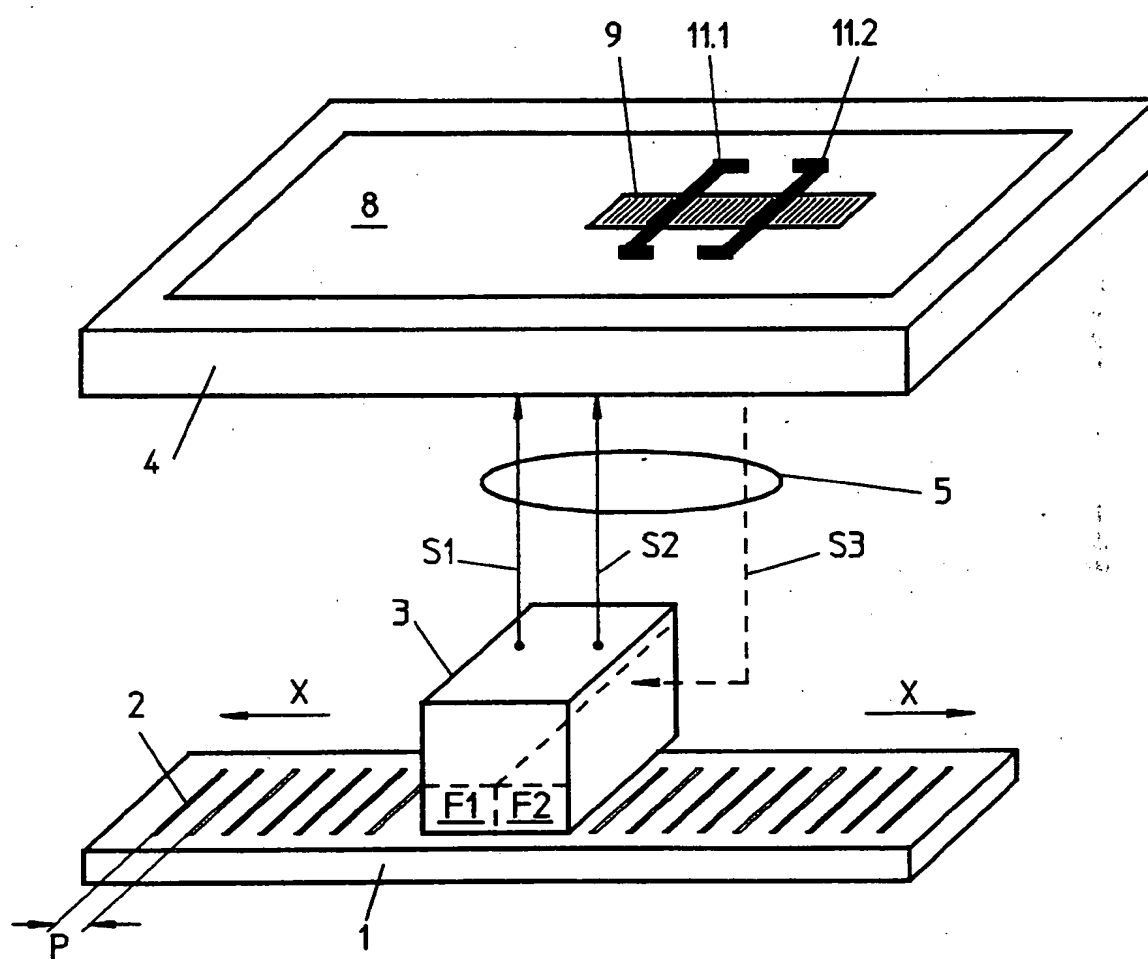


FIG. 2

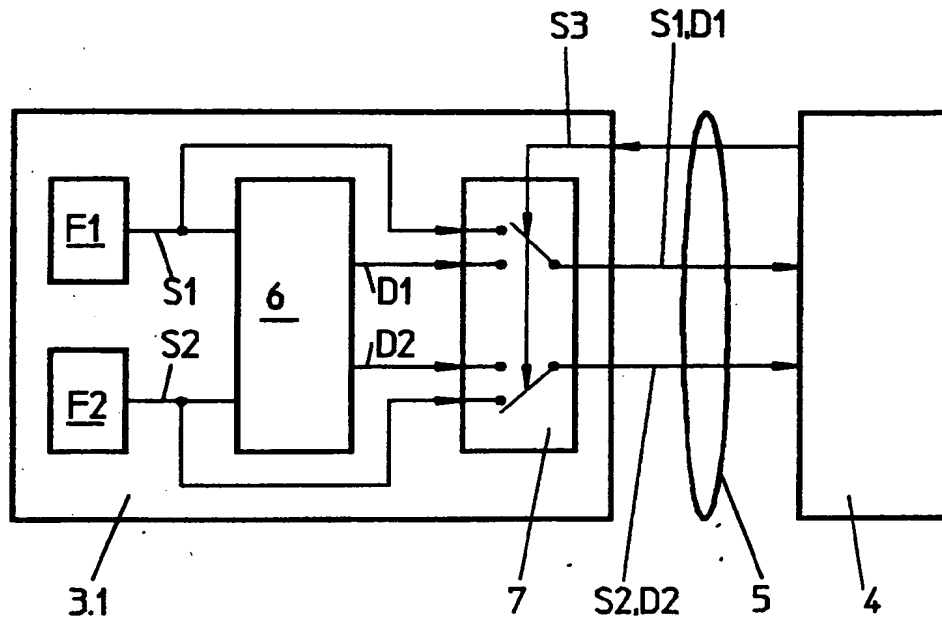


FIG. 3

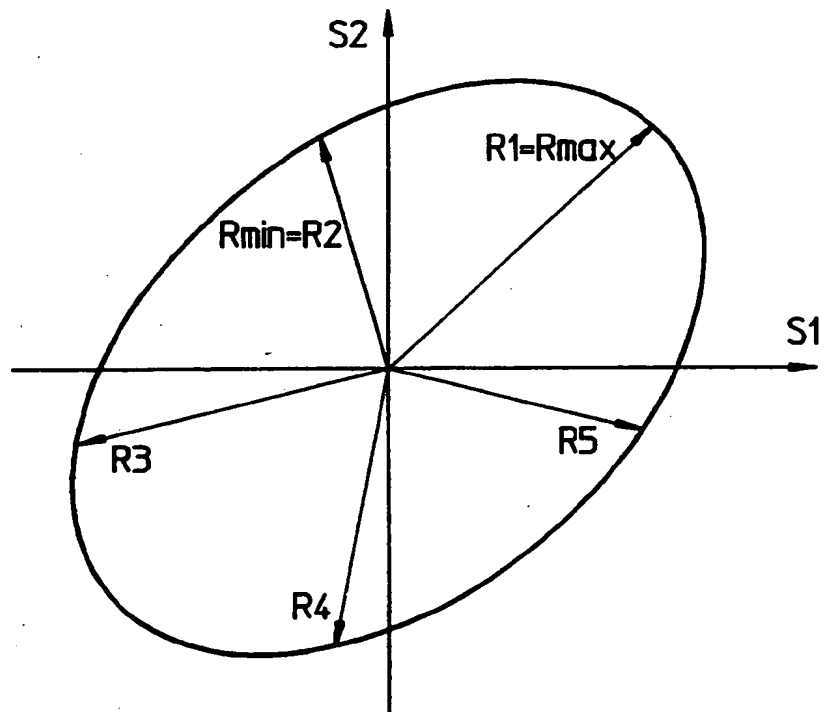


FIG. 4

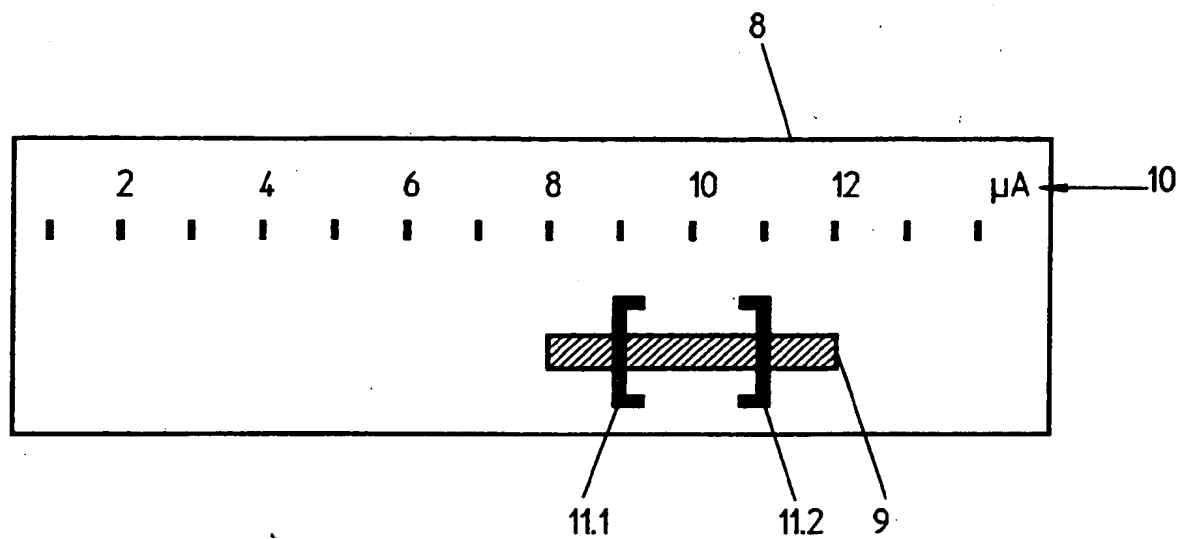


FIG. 5

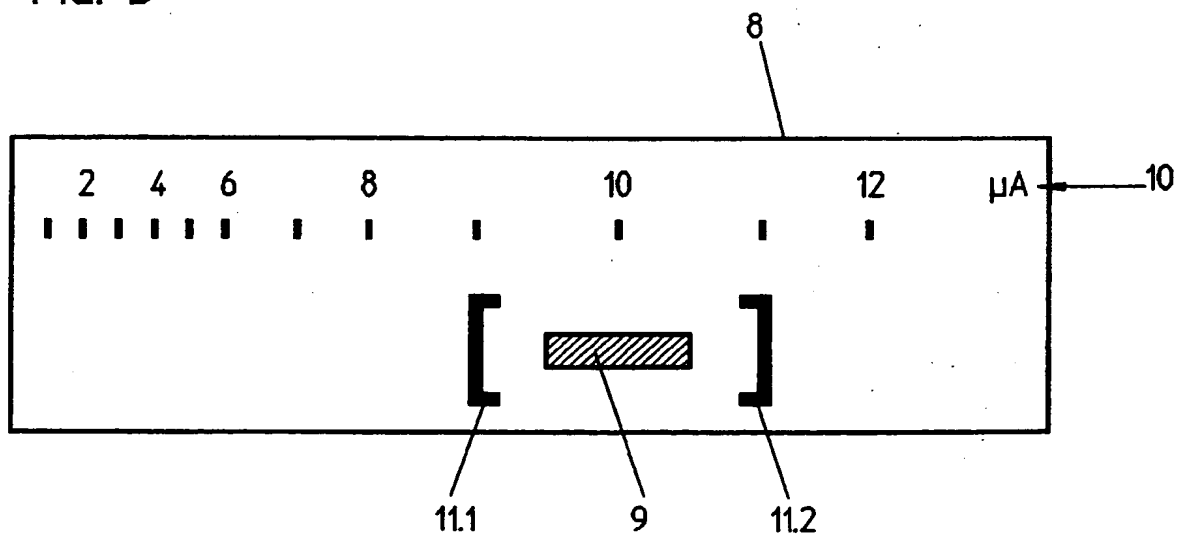


FIG. 6

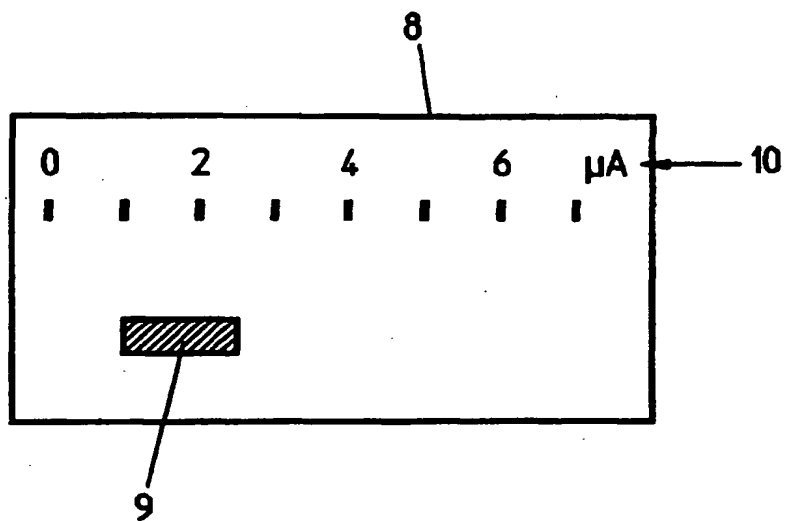
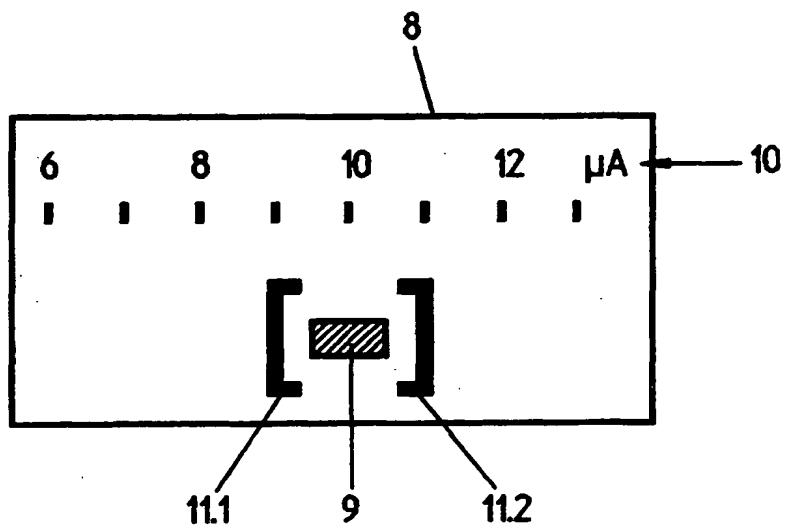


FIG. 7





Europäisches  
Patentamt

# EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung  
EP 97 11 7015

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int.Cl.6)
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 014, no. 191 (P-1038), 18. April 1990 & JP 02 036313 A (FANUC LTD), 6. Februar 1990, * Zusammenfassung *	1-3, 14, 17	G01D18/00 G01R35/02
A	DE 43 36 767 A (HEIDENHAIN GMBH DR JOHANNES) * das ganze Dokument *	1, 14, 17	
A	EP 0 514 081 B (RENISHAW TRANSDUCER SYST) * das ganze Dokument *	1, 14, 17	
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt			RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (Int.Cl.6)
			G01D G01R
Recherchenort		Abschlußdatum der Recherche	Prüfer
DEN HAAG		13. Januar 1998	Chapple, I
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE			
X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : nichtschriftliche Offenbarung P : Zwischenliteratur		T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus anderen Gründen angeführtes Dokument & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument	

EPO FORM 1503 03/82 (P4/C03)

**THIS PAGE BLANK (USPTO)**